



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

ГОСУДАРСТВЕННАЯ РЕГИСТРАЦИЯ ПРОГРАММЫ ДЛЯ ЭВМ

Номер регистрации (свидетельства):
2016615410

Дата регистрации: 23.05.2016

Номер и дата поступления заявки:
2016612576 24.03.2016

Дата публикации: 20.06.2016

Контактные реквизиты:
volgau@volgau.com

Авторы:

Несмиянов Иван Алексеевич (RU),
Жога Виктор Викторович (RU),
Воробьева Наталья Сергеевна (RU),
Дяшкин-Титов Виктор Владимирович (RU)

Правообладатель:

федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего образования
«Волгоградский государственный аграрный
университет» (RU)

Название программы для ЭВМ:
Кинематика манипулятора-трипода

Реферат:

В программе разработаны методики расчёта программного перемещения рабочего органа манипулятора-трипода из начального положения в конечное при движении по синусоидальному закону изменения ускорений штоков исполнительных звеньев и по прямой. Общая задача перемещения исполнительного элемента (схвата) разделяется на три этапа - позиционирование схвата, обеспечиваемое геометрией механизма, синтеза его траектории в пространстве, ограниченном рабочей зоной и определение закона движения по полученной траектории. В среде MathCAD составлен алгоритм по определению законов движения исполнительного устройства и проведен оптимизационный синтез траекторий и законов движения захвата манипулятора по траектории из начального положения в заданное конечное положение, получены программные законы изменения исполнительных звеньев манипулятора-трипода.

Тип реализующей ЭВМ: IBM PC - совмест. ПК на базе процессора Intel Celeron

Язык программирования: MathCAD 15

Вид и версия операционной системы: Windows XP

Объем программы для ЭВМ: 409 Кб